



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Entreposage · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/warehousing>

Entreposage

Le J1600 est particulièrement adapté aux flux horizontaux de palettes en intérieur, avec prise et dépose au sol, entre les zones de réception, de stockage, de transit et d'expédition. Le [J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) prend automatiquement en charge les trajets répétitifs de ces flux, tandis que les opérateurs conservent le contrôle manuel de la prise des palettes et de la [gestion des exceptions](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/). Cette répartition des rôles propre au [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) distingue le J1600 à la fois des transpalettes à conduite manuelle et des [véhicules autoguidés \(AGV\)](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/mobile-robot-terminology/) conventionnels.

Public visé

Le [segment prioritaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/markets-we-serve/) comprend les exploitants d'entrepôts qui emploient environ un à cinq conducteurs de transpalette par équipe. Pour ces sites, un projet d'automatisation de grande ampleur ne se justifie pas, mais les déplacements à pied et les temps de trajet font perdre chaque jour des heures de travail. Les entrepôts plus grands utilisent le J1600 pour des [cellules de travail locales](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) et des flux dont le volume est trop faible ou la configuration trop changeante pour le déploiement classique d'une flotte.

Flux d'entrepôt pris en charge

- **Transport interzones.** Automatisez les longs trajets qui relient la réception, le stockage, la production et l'expédition.
- **Stockage temporaire** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/>). Créez des emplacements de stockage temporaires en fonction des variations de la demande (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) — conduisez une fois le J1600 jusqu'à l'endroit voulu, appuyez sur **Enregistrer l'emplacement** et celui-ci devient une destination.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/>). Faites circuler les palettes entre plusieurs origines et destinations sans

devoir apprendre au J1600 toutes les combinaisons possibles de A à B ; les emplacements enregistrés peuvent être combinés librement.

- **Zones tampons et de transit** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>). Déplacez les palettes entre les zones de transit et les zones de stockage en fonction des besoins du flux.

Le logiciel n'impose aucune limite au nombre d'**emplacements enregistrés** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>) ; les limites pratiques dépendent de la surface au sol disponible.

Aucune modification de l'infrastructure

Le J1600 cartographie l'entrepôt à l'aide de la technologie **3D LiDAR SLAM** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) pendant qu'un opérateur le conduit. Il ne nécessite ni rails, ni fils de guidage, ni réflecteurs, ni modification du bâtiment. Il met continuellement sa carte à jour à mesure que l'environnement évolue : déplacement de rayonnages, dépôt de palettes à de nouveaux endroits ou présence de personnes dans les allées. Son utilisation de base ne nécessite **aucun réseau Wi-Fi** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>), ni **aucune intégration à un système de gestion d'entrepôt** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>). Si le site souhaite ensuite orchestrer ses flux, **Advanced software** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/>) ajoute **VDA 5050** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/vda-5050/>), une **REST API** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>) et la gestion de flotte.

Domaine d'utilisation

- Charge utile jusqu'à 1600 kg ; prises et déposes manuelles jusqu'à une hauteur de 1600 mm ; livraison autonome au niveau du sol.
- Vitesse maximale de 5,4 km/h.
- **Utilisation en intérieur, sur des sols plans** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) en mode autonome ; 5–40 °C ; 20–80 % d'humidité sans condensation ; planéité du sol conforme à la classe TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).
- **Palettes et supports de charge ouverts à la base** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>), de 1250 × 1250 mm maximum, avec une hauteur de charge jusqu'à 1700 mm — europalette EPAL, EPAL 3, EPAL 6, palettes

GMA ouvertes à la base et autres supports de charge ouverts à la base et compatibles avec les fourches.

Tous les détails figurent dans les [caractéristiques techniques](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).

Pages connexes

- [Réception des marchandises](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/goods-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/goods-receiving/>) — le point d'entrée du flux de l'entrepôt
- [Expédition et départ des marchandises](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/shipping-and-dispatch/>) — le point de sortie
- [Logistique pour compte de tiers \(3PL\)](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/third-party-logistics/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/third-party-logistics/>) — l'entreposage pour le compte de clients
- [Réduction des déplacements à pied](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/>) et [Flexibilité opérationnelle](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/operational-flexibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/operational-flexibility/>) — les résultats recherchés par les entrepôts